





(11)Publication number:

08-183347

(43)Date of publication of application: 16.07.1996

(51)Int.CI.

B60K 6/00 B60K 8/00

B60K 17/04

(21)Application number: 06-328676

(71)Applicant: AQUEOUS RES:KK

(22)Date of filing:

28.12.1994

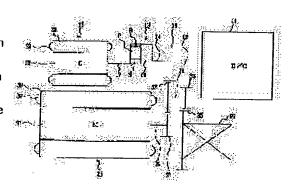
(72)Inventor: YAMAGUCHI KOZO

MIYAISHI YOSHINORI

(54) HYBRID TYPE VEHICLE

(57)Abstract:

PURPOSE: To enable the axial directional dimension to decrease in a driving gear so that optimum gear ratio can be selected in both an engine and a motor. CONSTITUTION: A device has an engine 11, generator 16, motor 25, gear device comprising the first/second/third elements, second gear 27 arranged in an output shaft 26 of the motor 25, counter shaft 31 provided with the third/fourth gears 32, 33 meshed with the first/second gears 15, 27, fifth gear 35 meshed with the fourth gear 33 and a differential gear 36 of fixing the fifth gear 35. The engine 11, gear device and the generator 16 are arranged on the first axial line, the motor 25 is arranged on the second axial line, the counter shaft 31 is arranged on the third axial line, and the differential gear 36 is arranged on the fourth axial line. The third axial line is surrounded by the



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

24.10.1997

[Date of sending the examiner's decision of

17.11.1998

rejection]

[Kind of final disposal of application other than

the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

first/second/ fourth axial lines.

[Patent number]

3042342

[Date of registration]

10.03.2000

[Number of appeal against examiner's decision

10-19601

of rejection]

.

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

17.12.1998

decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平8-183347

(43)公開日 平成8年(1996)7月16日

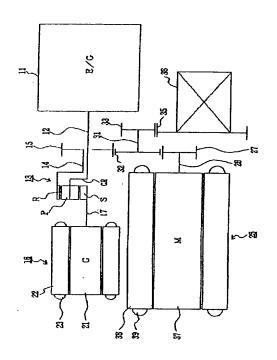
(51) Int.Cl.° B 6 0 K	6/00 8/00 17/04	識別記号 庁内整理 G	内整理番号	内盤理番号 FI B60K	技術表示箇所				
					9/ 00	2			
				審査請求	未請求	請求項の数3	OL	(全 11	頁)
(21)出願番号		特願平6-328676		(71)出願人		09 ナエクォス・リ 1	ዙ ₋ ፋ		
(22)出顧日		平成6年(1994)12月28			F代田区外神田:		9番12号		
		•		(72)発明者	山口 考	宮蔵			
						f代田区外神田 : Cクォス・リサ 、		9番12号	株
				(72)発明者					
					東京都刊	代田区外神田:	2丁目19	9番12号	株
					式会社」	ニクォス・リサ 〜	-チ内		
				(74)代理人	弁理士	川合 誠			

(54)【発明の名称】 ハイブリッド型車両

(57)【要約】

【目的】駆動装置の軸方向寸法を小さくすることができ、エンジン及びモータの両方に最適なギャ比を選択することができるようにする。

【構成】エンジン11と、発電機16と、モータ25と、第1の要素、第2の要素及び第3の要素から成る歯車装置と、モータ25の出力軸26に配設された第2ギヤ27と、第1ギヤ15及び第2ギヤ27と噛合する第3ギヤ32並びに第4ギヤ33を備えたカウンタシャフト31と、第4ギヤ33と噛合する第5ギヤ35が固定されたディファレンシャル装置36とを有する。エンジン11、歯車装置及び発電機16は第1軸線上に、モータ25は第2軸線上に、カウンタシャフト31は第3軸線上に、ディファレンシャル装置36は第4軸線上に配設される。また、第3軸線は第1軸線、第2軸線及び第4軸線によって包囲される。



.

1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 エンジンと、入力された回転によって電 力を発生させる発電機と、電流が供給されて回転を発生 させるモータと、少なくとも3個の要素から成り、第1 の要素が前記発電機と連結され、第2の要素が第1ギヤ と連結され、第3の要素が前記エンジンと連結された差 動歯車装置と、前記モータの出力軸に配設された第2ギ ヤと、前記第1ギヤ及び第2ギヤと噛合する第3ギヤ並 びに第4ギヤを備えたカウンタシャフトと、前記第4ギ ヤと噛合する第5ギヤと、該第5ギヤが固定されたディ ファレンシャル装置とを有するとともに、前記エンジ ン、歯車装置、及び発電機は第1軸線上に、前記モータ は前記第1軸線に平行な第2軸線上に、前記カウンタシ ャフトは前記第1軸線及び第2軸線に平行な第3軸線上 に、前記ディファレンシャル装置は前記第1軸線、第2 軸線及び第3軸線に平行な第4軸線上に配設されるとと もに、前記第3軸線は前記第1軸線、第2軸線及び第4 軸線によって包囲されることを特徴とするハイブリッド 型車面。

【請求項2】 前記発電機は磁石式発電機であり、前記第1軸線上における発電機を挟んでエンジンと反対側にレゾルバが配設される請求項1に記載のハイブリッド型車両。

【請求項3】 前記発電機は励磁式発電機であり、前記第1軸線上における発電機を挟んでエンジンと反対側にブラシが配設される請求項1に記載のハイブリッド型車両。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、ハイブリッド型車両に 関するものである。

[0002]

【従来の技術】従来、エンジンとモータとを併用した駆動装置を有するハイブリッド型車両が提供されている。 この種のハイブリッド型車両は各種提供されていて、エ ンジンによって発電機を駆動して電気エネルギーを発生 させ、該電気エネルギーによってモータを回転させ、そ の回転を駆動輪に伝達するシリーズ(直列)式のハイブ リッド型車両、エンジン及びモータによって駆動輪を直 接回転させるパラレル(並列)式のハイブリッド型車両 等に分類される。

【0003】前記シリーズ式のハイブリッド型車両においては、エンジンが車両の駆動系と切り離されているので、エンジンを最大効率点で駆動することができる。また、パラレル式のハイブリッド型車両においては、エンジンによってトルクを発生させるとともに、モータによって補助的なトルクを発生させるようにしているので、機械エネルギーを電気エネルギーに変換する割合が少なく、エネルギー伝達効率が高い。ところが、パラレル式のハイブリッド型車両においては、エンジン回転数が車 50

速に連動してしまうので、エンジンを必ずしも最大効率 点で駆動するととができない。

【0004】そこで、エンジン効率を高くすることができるハイブリッド型車両が提供されている(実開平2-7702号公報参照)。このハイブリッド型車両においては、エンジン、モータ及び発電機を備え、エンジン及び発電機をクラッチによって出力軸から切り離すことができる。クラッチを係合させるとパラレル式のハイブリッド型車両として、クラッチを解放するとシリーズ式のハイブリッド型車両として作動する。したがって、例えば、市街地走行においてはクラッチを解放し、高速走行においてはクラッチを係合させるような使い分けをすることができる。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、前記従来のハイブリッド型車両においては、エンジンとモータとが一つの軸線上に配設されるので、駆動装置の軸方向寸法が大きくなり、FF式のハイブリッド型車両に駆動装置を搭載した場合、ステアリング角度を十分に採ることができず、ハイブリッド型車両の最小回転半径が大きくなってしまう。

【0006】また、エンジンの回転及びモータの回転が 共通の出力軸に出力されるので、エンジンのギャ比とモータのギャ比とが等しくなってしまう。したがって、エンジン及びモータの両方に最適なギャ比を選択することができない。本発明は、前記従来のハイブリッド型車両の問題点を解決して、駆動装置の軸方向寸法を小さくすることができ、エンジン及びモータの両方に最適なギャ比を選択することができるハイブリッド型車両を提供することを目的とする。

[0007]

40

【課題を解決するための手段】そのために、本発明のハイブリッド型車両においては、エンジンと、入力された回転によって電力を発生させる発電機と、電流が供給されて回転を発生させるモータと、少なくとも3個の要素から成り、第1の要素が前記発電機と連結され、第2の要素が第1ギャと連結され、第3の要素が前記エンジンと連結された差動歯車装置と、前記モータの出力軸に配設された第2ギャと、前記第1ギャ及び第2ギャと噛合(しごう)する第3ギャ並びに第4ギャを備えたカウンタシャフトと、前記第4ギャと噛合する第5ギャと、該第5ギャが固定されたディファレンシャル装置とを有する。

【0008】そして、前記エンジン、歯車装置、及び発電機は第1軸線上に、前記モータは前記第1軸線に平行な第2軸線上に、前記カウンタシャフトは前記第1軸線及び第2軸線に平行な第3軸線上に、前記ディファレンシャル装置は前記第1軸線、第2軸線及び第3軸線に平行な第4軸線上に配設される。また、前記第3軸線は前記第1軸線、第2軸線及び第4軸線によって包囲され

【0009】本発明の他のハイブリッド型車両において は、前記発電機は磁石式発電機であり、前記第1軸線上 における発電機を挟んでエンジンと反対側にレゾルバが 配設される。本発明の更に他のハイブリッド型車両にお いては、前記発電機は励磁式発電機であり、前記第1軸 線上における発電機を挟んでエンジンと反対側にブラシ が配設される。

[0010]

【作用及び発明の効果】本発明によれば、前記のように ハイブリッド型車両においては、エンジンと、入力され た回転によって電力を発生させる発電機と、電流が供給 されて回転を発生させるモータと、少なくとも3個の要 素から成り、第1の要素が前記発電機と連結され、第2 の要素が第1ギヤと連結され、第3の要素が前記エンジ ンと連結された差動歯車装置と、前記モータの出力軸に 配設された第2ギヤと、前記第1ギヤ及び第2ギヤと嘲 合する第3ギヤ並びに第4ギヤを備えたカウンタシャフ トと、前記第4ギヤと噛合する第5ギヤと、該第5ギヤ が固定されたディファレンシャル装置とを有する。

【0011】そして、前記エンジン、歯車装置、及び発 電機は第1軸線上に、前記モータは前記第1軸線に平行 な第2軸線上に、前記カウンタシャフトは前記第1軸線 及び第2軸線に平行な第3軸線上に、前記ディファレン シャル装置は前記第1軸線、第2軸線及び第3軸線に平 行な第4軸線上に配設される。また、前配第3軸線は前 記第1軸線、第2軸線及び第4軸線によって包囲され

【0012】との場合、エンジンとモータとが異なる軸 線上に配設されるので、駆動装置の軸方向寸法を小さく することができる。そして、FF式のハイブリッド型車 両に駆動装置を搭載した場合、ステアリング角度を十分 に採ることができ、ハイブリッド型車両の最小回転半径 を小さくすることができる。また、エンジンの回転及び モータの回転を、異なる出力軸に出力することができる ので、第1ギヤ及び第3ギヤにおけるギヤ比と、第2ギ ヤ及び第3ギヤにおけるギヤ比とを異ならせることがで きる。したがって、駆動装置の設計が容易になる。

【0013】このように、エンジンによって発生させら れた回転を第3ギヤに伝達することができるだけでな く、モータによって発生させられた回転を第3ギヤに伝 達することができるので、エンジンだけを駆動するエン ジン駆動モード、モータだけを駆動するモータ駆動モー ド、並びにエンジン及びモータを駆動するエンジン・モ ータ駆動モードでハイブリッド型車両を走行させること ができる。また、前記発電機において発生させられる電 力を制御することによって、エンジン及びモータをそれ ぞれ最大効率点で駆動することができる。さらに、発電 機によってエンジンを始動させることもできる。

【0014】そして、前記第3軸線上において、前記第 50

3ギャには前記第1ギャ及び第2ギャからの回転が伝達 され、第4ギヤからの回転が第5ギヤに伝達されるよう になっているので、第1ギヤ及び第2ギヤから第3ギヤ に、第5ギヤから第4ギヤに径方向の力が加わる。とこ ろが、第3軸線は、第1軸線、第2軸線及び第4軸線に 包囲されるので、各径方向の力は互いに相殺される。し たがって、カウンタシャフトの軸受けの負荷を軽減する ととができる。

【0015】本発明の他のハイブリッド型車両において は、前記発電機は磁石式発電機であり、前記第1軸線上 における発電機を挟んでエンジンと反対側にレゾルパが 配設される。したがって、レソルバを容易に調整したり 着脱したりすることができる。また、該レソルバは歯車 等を介することなく発電機と連結されるので、バックラ ッシュによる位置精度の低下が発生するのを防止すると とができる。

【0016】本発明の更に他のハイブリッド型車両にお いては、前記発電機は励磁式発電機であり、前記第1軸 線上における発電機を挟んでエンジンと反対側にブラシ 20 が配設される。したがって、ブラシの着脱及び交換が容 易になる。

[0017]

40

【実施例】以下、本発明の実施例について図面を参照し ながら詳細に説明する。図1は本発明の第1の実施例に おけるハイブリッド型車両の駆動装置の概念図、図2は 本発明の第1の実施例におけるハイブリッド型車両の駆 動装置の横断面図である。

【0018】図において、11は第1軸線SH1上に配 設されたエンジン(E/G)、12は第1軸線SH1上 に配設され、前記エンジン11を駆動することによって 30 発生させられた回転を出力する出力軸、13は第1軸線 SH1上に配設され、前記出力軸12を介して入力され た回転に対して変速を行う差動歯車装置としてのプラネ タリギヤユニット、14は第1軸線SH1上に配設さ れ、前記プラネタリギヤユニット13における変速後の 回転が出力される出力軸、15は第1軸線SH1上に配 設され、前記出力軸14に固定された第1ギヤ、16は 第1軸線SH1上に配設され、伝達軸17を介して前記 プラネタリギヤユニット13と連結された発電機 (G) である。なお、前記出力軸14はスリーブ形状を有し、 前記出力軸12を包囲して配設される。また、前記第1 ギャ15はプラネタリギヤユニット13よりエンジン1 1側に配設される。

【0019】前記プラネタリギヤユニット13は、第1 の要素としてのサンギヤS、該サンギヤSと嘲合するビ ニオンP、該ビニオンPと噛合する第2の要素としての リングギヤR、及び前記ピニオンPを回転自在に支持す る第3の要素としてのキャリヤCRから成る。また、前 記サンギヤSは前記伝達軸 17を介して発電機16と リングギヤRは出力軸!4を介して第1ギヤ15と、キ

ャリヤCRは出力軸12を介してエンジン11と連結さ れる。

【0020】さらに、前記発電機16は前記伝達軸17 に固定され、回転自在に配設されたロータ21、該ロー タ21の周囲に配設されたステータ22、及び該ステー タ22に巻装されたコイル23から成る。前記発電機1 6は、伝達軸17を介して伝達される回転によって電力 を発生させる。前記コイル23は図示しないバッテリに 接続され、該バッテリに電流を供給して蓄電する。

【0021】また、25は前記第1軸線SH1と平行な 10 **第2軸線SH2上に配設され、前記バッテリからの電流** を受けて回転を発生させるモータ(M)、26は第2軸 線SH2上に配設され、前記モータ25の回転が出力さ れる出力軸、27は第2軸線SH2上に配設され、前記 出力軸2.6に固定された第2ギヤである。前記モータ2 5は、前記出力軸26に固定され、回転自在に配設され たロータ37、該ロータ37の周囲に配設されたステー タ38、及び該ステータ38に巻装されたコイル39か ら成る。前記モータ25は、コイル39に供給される電 流によってトルクを発生させる。そのために、前記コイ ル39は図示しないバッテリに接続され、該バッテリか ら電流が供給されるようになっている。

【0022】そして、前記エンジン11の回転と同じ方 向に図示しない駆動輪を回転させるために、前記第1軸 線SH1及び第2軸線SH2と平行な第3軸線SH3上 にカウンタシャフト31が配設され、該カウンタシャフ ト31に第3ギヤ32が固定される。また、該第3ギヤ 32と前記第1ギヤ15とが、及び第3ギヤ32と第2 ギャ27とが噛合させられ、前記第1ギャ15の回転及 び第2ギヤ27の回転が反転されて第3ギヤ32に伝達 30 されるようになっている。

【0023】さらに、前記カウンタシャフト31には前 記第3ギヤ32より歯数が小さな第4ギヤ33が固定さ れる。そして、前記第1軸線SH1、第2軸線SH2及 び第3軸線SH3に平行な第4軸線SH4上に第5ギヤ 35が配設され、該第5ギヤ35と前記第4ギヤ33と が噛合させられる。また、前記第5ギヤ35にディファ レンシャル装置36が固定され、第5ギヤ35に伝達さ れた回転が前記ディファレンシャル装置3.6によって差 動させられ、駆動輪に伝達される。

【0024】とのように、エンジン11によって発生さ せられた回転を第3ギヤ32に伝達することができるだ けでなく、モータ25によって発生させられた回転を第 3ギャ32に伝達することができるので、エンジン11 だけを駆動するエンジン駆動モード、モータ25だけを 駆動するモータ駆動モード、並びにエンジン11及びモ ータ25を駆動するエンジン・モータ駆動モードでハイ ブリッド型車両を走行させることができる。また、前記 発電機16において発生させられる電力を制御すること

11及びモータ25をそれぞれ最大効率点で駆動するこ とができる。さらに、発電機16によってエンジン11 を始動させることもできる。

6

【0025】そして、エンジン11とモータ25とが異 なる軸線上に配設されるので、駆動装置の軸方向寸法を 小さくすることができる。さらに、FF式のハイブリッ ド型車両に駆動装置を搭載した場合、ステアリング角度 を十分に採ることができ、ハイブリッド型車両の最小回 転半径を小さくすることができる。また、エンジン11 の回転は出力軸12に出力されて第1ギヤ15に伝達さ れ、一方、モータ25の回転は出力軸26に出力されて 第2ギャ27に伝達されるので、第1ギャ15及び第3 ギャ32におけるギャ比と、第2ギャ27及び第3ギャ 32におけるギャ比とを異ならせることができる。した がって、エンジン11及びモータ25の容量の自由度が 高くなり、駆動装置の設計が容易になる。

【0026】ところで、前記第4軸線上において、前記 第3ギャ32には前記第1ギャ15及び第2ギャ27か らの回転が伝達され、第4ギヤ33からの回転が第5ギ ヤ35に伝達されるようになっているので、図2に示す ように、第1ギヤ15から第3ギヤ32に力F1が、第 2 ギャ2 7 から第3 ギャ3 2 に力F 2 が径方向に加わる とともに、第5ギヤ35から第4ギヤ33に反力F3が 径方向に加わる。ところが、第3軸線SH3は、第1軸 線SH1、第2軸線SH2及び第4軸線SH4に包囲さ れて、ほぼ中心に配設されるので、前記力F1、F2及 び反力F3が互いに打ち消される。したがって、カウン タシャフト31の軸受けの負荷を軽減することができ

【0027】次に、前記構成のハイブリッド型車両の詳 細について説明する。図3は本発明の第1の実施例にお けるハイブリッド型車両の駆動装置の第1の縦断面図、 図4は本発明の第1の実施例におけるハイブリッド型車 両の駆動装置の第2の縦断面図である。図において、1 2は前記エンジン11(図1)を駆動することによって 発生させられた回転を出力する出力軸であり、該出力軸 12にフライホイール51が固定される。そして、該フ ライホイール51に伝達された回転は、ダンパ装置52 及び伝動軸53を介してプラネタリギヤユニット13に 40 入力される。該プラネタリギヤユニット13は、サンギ ヤS、該サンギヤSと噛合するピニオンP、該ビニオン Pと噛合するリングギヤR、及び前記ピニオンPを回転 自在に支持するキャリヤCRから成る。

【0028】そして、前記伝動軸53にキャリヤCRが 固定され、該キャリヤCRにピニオンPが回転自在に支 持される。前記伝動軸53におけるエンジン11側の端 部(以下「前端」という。)は、ベアリング54によっ てケーシング55に回転自在に支持され、前記伝動軸5 3におけるエンジン11と反対側の端部(以下「後端」 によって、前記伝達軸17の回転数を制御し、エンジン 50 という。)は、ベアリング57によって伝達軸17に回

10

8

転自在に支持される。

【0029】また、前記伝動軸53の外周には、ベアリング58によって出力軸14が回転自在に支持される。該出力軸14はスリーブ形状を有し、前端がスラストベアリング59を介して前記伝動軸53に形成されたフランジ部60に、後端がスラストベアリング61を介して前記キャリヤCRに当接させられる。さらに、前記出力軸14の後端にはリングギヤフランジ62に前記リングギヤRが固定され、該リングギヤフランジ62に前記リングギヤRが固定される。また、出力軸14の外周における中央部には第1ギヤ15が固定される。

【0030】そして、前記伝達軸17の前端には前記伝 動軸53の後端を収容する開口が形成され、該開口内に 配設されたベアリング57によって前記伝動軸53を回 転自在に支持する。また、伝達軸17は前端の近傍にお いて、ベアリング65によってケーシング56に回転自 在に支持される。さらに、前記伝達軸17は前記ベアリ ング65より前方に突出し、突出した部分の外周に前記 サンギヤSがスプライン係合させられ、後端の近傍にお いて、ベアリング66亿よってケーシング67に回転自 在に支持される。さらに、前記伝達軸17は前記ベアリ ング66より後方に突出し、突出した部分の外周にレゾ ルバ70が配設される。該レゾルバ70は歯車等を介す ることなく伝達軸17と連結されるので、バックラッシ ュによる位置精度の低下が発生するのを防止することが できる。また、伝達軸17における発電機16を挟んで エンジン11と反対側に前記レゾルバ70が配設される ので、レゾルバ70を容易に調整したり着脱したりする **とができる。**

【0031】さらに、前記伝達軸17の外周における中央部には発電機16が配設される。該発電機16は前記伝達軸17に固定され、回転自在に配設されたロータ21、該ロータ21の周囲に配設され、ケーシング56に固定されたステータ22、及び該ステータ22に巻装されたコイル23から成る。前記発電機16は磁石式発電機から成り、ロータ21は永久磁石71のN極とS極とを交互に配設するととによって形成される。そして、前記発電機16は伝達軸17を介して伝達される回転によって電力を発生させる。また、前記コイル23は図示しない電源装置及びパッテリに接続され、該バッテリに電流を供給して蓄電する。

【0032】ところで、前記プラネタリギヤユニット13のサンギヤSと前記発電機16とが連結され、キャリヤCRとエンジン11とが連結される。そこで、例えば、リングギヤRの歯数をサンギヤSの歯数の2倍にすると、発電機16のトルクをエンジン11のトルクの1/3にすることができる。したがって、発電機16を小型化することができる。

【 0033】ところで、前記発電機16による発電が不 ド型車両の駆動装置の要部縦断面図である。なお、モー要な場合にロータ21が回転すると、第1ギヤ15の回 50 タ25、ディファレンシャル装置36及びその周辺の部

転数がその分低くなるだけでなく、発電機ロスが生じる。そこで、発電機ロスが生じるのを防止するためにブレーキBが配設される。該ブレーキBは、多板式ブレーキから成り、油圧サーボ73を有する。したがって、油圧サーボ73に油圧を供給してブレーキBを係合させ、油圧サーボ73内の油をドレーンしてブレーキBを解放することができる。

【0034】また、前記カウンタシャフト31の前端及び後端にベアリング75、76が配設され、該ベアリング75、76によってカウンタシャフト31はケーシング56に回転自在に支持される。そして、前記カウンタシャフト31の後端の近傍に第3ギヤ32が固定され、該第3ギヤ32と前記第1ギヤ15とが噛合させられる。

【0035】一方、モータ25は、出力軸26に固定され、回転自在に配設されたロータ37、該ロータ37の周囲に配設されたステータ38、及び該ステータ38に巻装されたコイル39から成る。そして、前記出力軸26の前端はベアリング78によってケーシング55に回転自在に支持され、出力軸26の後端はベアリング79によってケーシング67に回転自在に支持される。

【0036】また、前記モータ25は、コイル39に供給される電流によって回転を発生させる。そのために、前記コイル39は電源装置及びバッテリに接続され、該バッテリから電流が供給されるようになっている。なお、前記出力軸26におけるベアリング78よりエンジン11側にはレゾルバ80が配設される。そして、出力軸26の前端の近傍に第2ギヤ27が固定され、該第2ギヤ27と前記第3ギャ32とが噛合させられる。したがって、前記モータ25によって発生させられた回転は、出力軸26、第2ギヤ27、第3ギヤ32を介してカウンタシャフト31に伝達される。

【0037】さらに、該カウンタシャフト31の前端の近傍には、該カウンタシャフト31と一体的に第4ギヤ33が形成され、該第4ギヤ33にディファレンシャル装置36が固定される。該ディファレンシャル装置36は、前記第5ギヤ35を外周に備えたディファレンシャルケース81、該ディファレンシャルケース81に固定されたピニオン軸82、該ピニオン軸82に回転自在に支持されたピニオン83、及び該ピニオン83と噛合する左右のサイドギヤ84(この場合、右のサイドギヤだけ図示されている。)から成り、前記第5ギヤ35に伝達された回転を差動させてサイドギヤ84に伝達する。そして、該サイドギヤ84には駆動軸85が固定されているので、差動させられた回転は図示しない駆動輪に伝達される。

【0038】次に、本発明の第2の実施例について説明する。図5は本発明の第2の実施例におけるハイブリッド型車両の駆動装置の要部縦断面図である。なお、モータ25、ディファレンシャル装置36及びその周辺の部

9

分は第1の実施例と同じ構造を有するので、図4を援用 してその説明を省略する。

【0039】図において、12は前記エンジン11(図1)を駆動することによって発生させられた回転を出力する出力軸であり、該出力軸12にフライホイール51が固定される。そして、該フライホイール51に伝達された回転は、ダンパ装置52及び伝動軸153を介してプラネタリギヤユニット113に入力される。該プラネタリギヤユニット113は、第1の要素としてのサンギヤS、該サンギヤSと噛合するピニオンP、該ピニオンPと噛合する第3の要素としてのリングギヤR、及び前記ピニオンPを回転自在に支持する第2の要素としてのキャリヤCRから成る。

【0040】そして、前記伝動軸153の後端に形成されたフランジ部160にリングギヤフランジ162が固定され、該リングギヤフランジ162にリングギヤRが固定される。また、前記伝動軸153の後端は、ベアリング54によってケーシング55に回転自在に支持され、前記伝動軸153の後端には開口が形成され、該開口内のベアリング157によって伝達軸117を回転自20在に支持する。

【0041】そして、該伝達軸117は前端において前記ペアリング157によって前記伝動軸153に回転自在に支持され、中央部においてペアリング65によってケーシング56に回転自在に支持される。また、前記伝達軸117の外周にはペアリング157より後方において、前記サンギヤSがスプライン係合させられる。そして、前記伝達軸117は後端の近傍において、ペアリング66によってケーシング67に回転自在に支持される。さらに、前記伝達軸117は前記ペアリング66よ 30り後方に突出し、突出した部分の外周にプラシ170が配設される。前記伝達軸117における発電機16を挟んでエンジン11と反対側に前記プラシ170が配設されるので、該ブラシ170の着脱及び交換が容易になる。

【0042】また、前記伝達軸117の外周には、ベアリング158によって出力軸14が回転自在に支持される。該出力軸14はスリーブ形状を有し、前端がスラストベアリング159を介して前記サンギヤSに、後端がスラストベアリング161を介して前記ケーシング56 40 に当接させられる。そして、前記出力軸14の外周における中央部には第1ギヤ15が固定される。

【0043】さらに、前記伝達軸117の後方には発電機16が配設される。該発電機16は前記伝達軸117に固定され、回転自在に配設されたロータ21、該ロータ21の周囲に配設され、ケーシング56に固定されたステータ22、前記ロータ21に巻装されたコイル17

1、及び前記ステータ22に巻装されたコイル23から成る。前記発電機16は励磁式発電機から成り、前記コイル171は前記ブラシ170を介して図示しない励磁電源に接続される。そして、前記発電機16は伝達軸117を介して伝達される回転によって電力を発生する。また、前記コイル23は図示しない電源装置及びバッテリに接続され、該バッテリに電流を供給して蓄電する。【0044】ところで、前記プラネタリギヤユニット113のサンギヤSと前記発電機16とが連結され、リングギヤRとエンジン11とが連結される。そこで、例えば、リングギヤRの歯数をサンギヤSの歯数の2倍にすると、発電機16のトルクをエンジン11のトルクの1/2にすることができる。したがって、発電機16を小型化することができる。

10

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1の実施例におけるハイブリッド型 車両の駆動装置の概念図である。

【図2】本発明の第1の実施例におけるハイブリッド型 車両の駆動装置の横断面図である。

0 【図3】本発明の第1の実施例におけるハイブリッド型 車両の駆動装置の第1の縦断面図である。

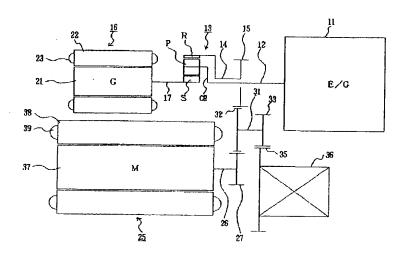
【図4】本発明の第1の実施例におけるハイブリッド型 車両の駆動装置の第2の縦断面図である。

【図5】本発明の第2の実施例におけるハイブリッド型 車両の駆動装置の要部縦断面図である。

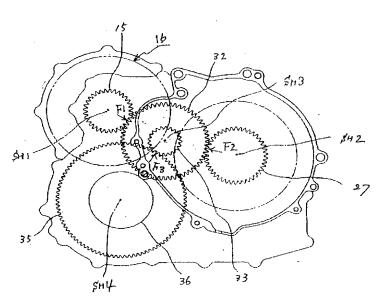
【符号の説明】

- 11 エンジン
- 13 プラネタリギヤユニット
- 15 第1ギヤ
- 0 16 発電機
 - 25 モータ
 - 26 出力軸
 - 27 第2ギャ
 - 31 カウンタシャフト
 - 32 第3ギヤ
 - 33 第4ギャ
 - 35 第5ギヤ
 - 36 ディファレンシャル装置
 - 70、80 レゾルバ
- 170 ブラシ
- S サンギヤ
- R リングギヤ
- CR キャリヤ
- SHI 第1軸線
- SH2 第2軸線
- SH3 第3軸線
- SH4 第4軸線

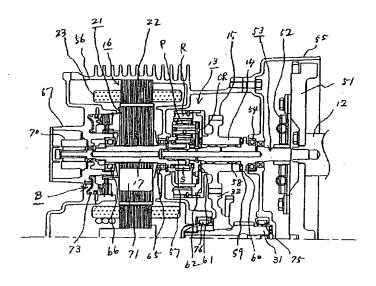
【図1】



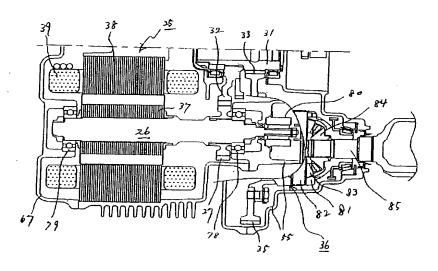
【図2】



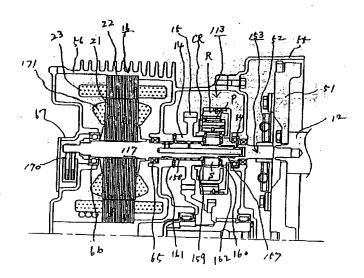
【図3】



【図4】



【図5】



【手続補正書】

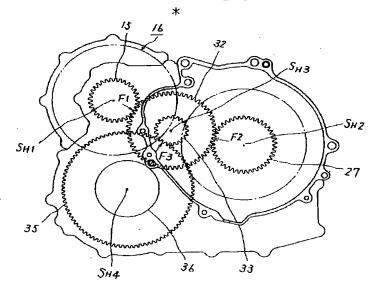
【提出日】平成7年1月11日

【手続補正1】

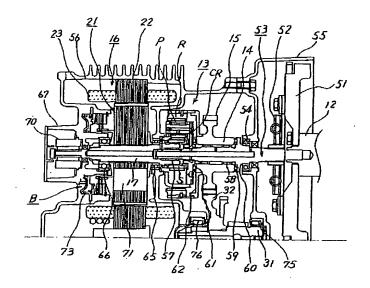
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図2

*【補正方法】変更 【補正内容】 【図2】



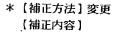
【手続補正2】 【補正対象書類名】図面 【補正対象項目名】図3 【補正方法】変更 【補正内容】 【図3】

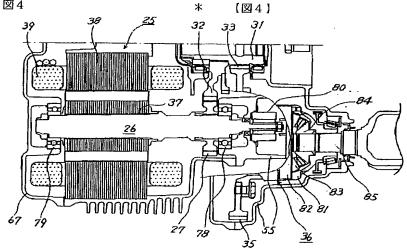


【手続補正3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図4





【手続補正4】

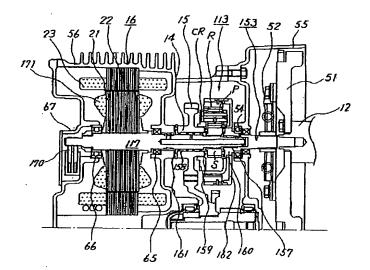
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図5

【補正方法】変更

【補正内容】

【図5】



【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載 【部門区分】第2部門第5区分 【発行日】平成11年(1999)4月20日

【公開番号】特開平8-183347 【公開日】平成8年(1996)7月16日 【年通号数】公開特許公報8-1834 【出願番号】特願平6-328676

【国際特許分類第6版】

B60K 6/00

8/00

17/04

[FI]

B60K 9/00

Z

1.7/04

【手続補正書】

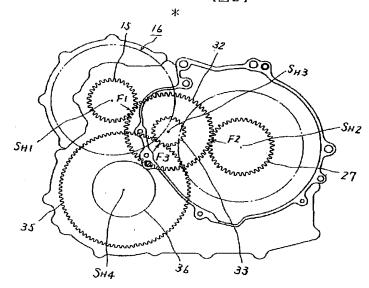
【提出日】平成7年1月11日

【手続補正1】

【補正対象書類名】図面

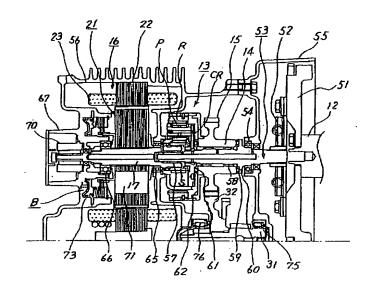
【補正対象項目名】図2

*【補正方法】変更 【補正内容】 【図2】



【手続補正2】 【補正対象書類名】図面 【補正対象項目名】図3

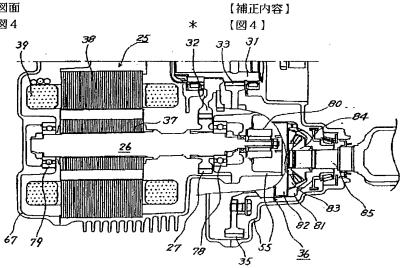
【補正方法】変更 【補正内容】 【図3】





【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図4



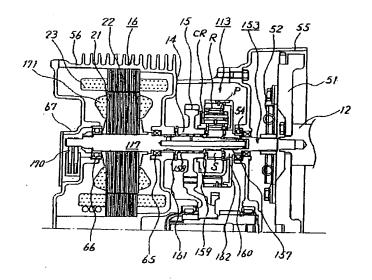
【手続補正4】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図5

【補正方法】変更 【補正内容】 【図5】

*【補正方法】変更



【手続補正書】

【提出日】平成9年10月24日

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】特許請求の範囲

【補正方法】変更

【補正内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】 エンジンと、入力された回転によって電力を発生させる発電機と、電流が供給されて駆動されるモータと、少なくとも3個の要素から成り、第1の要素が前記発電機と連結され、第2の要素が第1ギャと連結され、第3の要素が前記エンジンと連結された差動歯車装置と、前記モータの出力軸に配設された第2ギャと、前記第1ギャ及び第2ギャと噛合する第3ギャを備えたカウンタシャフトと、該カウンタシャフトに連結されたディファレンシャル装置とを有するとともに、前記エンジン、差動歯車装置及び発電機は第1軸線上に、前記モータは前記第1軸線に平行な第2軸線に平行な第3軸線上に、前記ディファレンシャル装置は前記第1軸線、第2軸線及び第3軸線に平行な第4軸線上に配設されることを特徴とするハイブリッド型車両。

【請求項2】 <u>前記第3軸線は前記第1軸線、第2軸線及び第4軸線によって包囲される請求項1に記載のハイブリッド型車両。</u>

【請求項3】 前記カウンタシャフトとディファレンシャル装置とは、前記カウンタシャフトに配設された第4 ギヤと、前記ディファレンシャル装置に配設された第5 ギヤとを噛合させることによって連結される請求項1に 記載のハイブリッド型車両。 【請求項4】 <u>前記差動歯車装置はプラネタリギヤユニットである請求項1</u> に記載のハイブリッド型車両。

【請求項5】 <u>前記第1の要素はサンギヤであり、前記第2の要素はリングギヤであり、前記第3の要素はキャリヤである請求項4に記載のハイブリッド型車両。</u>

【請求項6】 <u>前記第2軸線上における前記</u>エンジンと 反対側<u>の端部にレゾルバが配設される請求項1</u>に記載の ハイブリッド型車両。

【請求項7】 <u>前記第1ギヤ及び第3ギヤのギヤ比と、</u> <u>前記第2ギヤ及び第3ギヤのギヤ比とは異なる請求項1</u> <u>に記載のハイブリッド型車両。</u>

【請求項8】 前記第2ギヤの歯数は第3ギヤの歯数より少ない請求項1に記載のハイブリッド型車両。

【請求項9】 前記発電機の回転を停止させるためのブレーキを有する請求項1に記載のハイブリッド型車両。 【請求項10】 前記第1ギヤは、前記エンジンと前記 差動歯車装置との間に回転自在に配設される請求項1に 記載のハイブリッド型車両。

【請求項11】 <u>前記ブレーキは油圧ブレーキである請求項9に記載のハイブリッド型車両。</u>

【請求項12】 <u>前記差動歯車装置は、前記第1軸線上</u> において前記発電機と前記第1ギヤとの間に配設される 請求項1に記載のハイブリッド型車両。

【請求項13】 <u>前記発電機は、前記第1軸線上において前記差動歯車装置と前記ブレーキとの間に配設される</u> 請求項9に記載のハイブリッド型車両。.

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0007

【補正方法】変更

【補正内容】

[0007]

【課題を解決するための手段】そのために、本発明のハ イブリッド型車両においては、エンジンと、入力された 回転によって電力を発生させる発電機と、電流が供給さ れて駆動されるモータと、少なくとも3個の要素から成 り、第1の要素が前記発電機と連結され、第2の要素が 第1 ギヤと連結され、第3 の要素が前記エンジンと連結 された差動歯車装置と、前記モータの出力軸に配設され た第2ギヤと、前記第1ギヤ及び第2ギヤと嘲合する第 3ギヤを備えたカウンタシャフトと、該カウンタシャフ トに連結されたディファレンシャル装置とを有する。そ して、前記エンジン、差動歯車装置及び発電機は第1軸 線上に、前記モータは前記第1軸線に平行な第2軸線上 に、前記カウンタシャフトは前記第1軸線及び第2軸線 に平行な第3軸線上に、前記ディファレンシャル装置は 前記第1軸線、第2軸線及び第3軸線に平行な第4軸線 上に配設される。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0008

【補正方法】変更

【補正内容】

【0008】本発明の他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記第3軸線は前記第1軸線、第2軸線及び第4軸線によって包囲される。本発明の更に他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記カウンタシャフトとディファレンシャル装置とは、前記カウンタシャフトに配設された第4ギヤと、前記ディファレンシャル装置に配設された第5ギヤとを噛合させることによって連結される。本発明の更に他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記差動歯車装置はプラネタリギヤユニットである。本発明の更に他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記第1の要素はサンギヤであり、前記第2の要素はリングギヤであり、前記第3の要素は

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0009

【補正方法】変更

【補正内容】

【0009】本発明の更に他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記第2軸線上における前記エンジンと反対側の端部にレゾルバが配設される。本発明の更に他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記第1ギヤ及び第3ギヤのギヤ比と、前記第2ギヤ及び第3ギヤのギヤ比とは異なる。本発明の更に他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記第2ギヤの歯数より少ない。本発明の更に他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記発電機の回転を停止さ

せるためのブレーキを有する。

【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0010

【補正方法】変更

【補正内容】

【0010】本発明の更に他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記第1ギヤは、前記エンジンと前記差動歯車装置との間に回転自在に配設される。本発明の更に他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記ガレーキは油圧ブレーキである。本発明の更に他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記差動歯車装置は、前記第1軸線上において前記発電機と前記第1ギヤとの間に配設される。本発明の更に他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記発電機は、前記第1軸線上において前記差動歯車装置と前記ブレーキとの間に配設される。

【手続補正6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0011

【補正方法】変更

【補正内容】

[0011]

【作用及び発明の効果】本発明によれば、前配のようにハイブリッド型車両においては、エンジンと、入力された回転によって電力を発生させる発電機と、電流が供給されて駆動されるモータと、少なくとも3個の要素から成り、第1の要素が前記発電機と連結され、第2の要素が第1ギヤと連結され、第3の要素が前記エンジンと連結された差動歯車装置と、前記モータの出力軸に配設された第2ギヤと、前記第1ギヤ及び第2ギヤと噛合する第3ギヤを備えたカウンタシャフトと、該カウンタシャフトに連結されたディファレンシャル装置とを有する。

【手続補正7】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0012

【補正方法】変更

【補正内容】

【0012】そして、前記エンジン、差動歯車装置及び発電機は第1軸線上に、前記モータは前記第1軸線に平行な第2軸線上に、前記カウンタシャフトは前記第1軸線及び第2軸線に平行な第3軸線上に、前記ディファレンシャル装置は前記第1軸線、第2軸線及び第3軸線に平行な第4軸線上に配設される。

【手続補正8】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0013

【補正方法】変更

【補正内容】

【0013】この場合、エンジンとモータとが異なる軸

線上に配設されるので、駆動装置の軸方向寸法を小さくすることができる。そして、FF(フロントドライブ・フロントアクスル)式のハイブリッド型車両に駆動装置を搭載した場合、ステアリング角度を十分に採ることができ、ハイブリッド型車両の最小回転半径を小さくすることができる。

【手続補正9】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0014

【補正方法】変更

【補正内容】

【0014】また、エンジンの回転及びモータの回転を、異なる出力軸に出力することができるので、第1ギヤ及び第3ギヤにおけるギヤ比と、第2ギヤ及び第3ギヤにおけるギヤ比とを異ならせることができる。したがって、エンジン及びモータの両方に最適なギヤ比を選択することができるので、駆動装置の設計が容易になる。

【手続補正10】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0015

【補正方法】変更

【補正内容】

【0015】そして、エンジンの回転及びモータの回転を第3ギヤにそれぞれ伝達するととができるので、エンジンだけを駆動するエンジン駆動モード、モータだけを駆動するモータ駆動モード、並びにエンジン及びモータを駆動するエンジン・モータ駆動モードでハイブリッド型車両を走行させることができる。また、前記発電機において発生させられる電力を制御することによって、エンジン及びモータをそれぞれ最大効率点で駆動することができる。さらに、発電機によってエンジンを始動させることもできる。

【手続補正11】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0016

【補正方法】変更

【補正内容】

【0016】本発明の他のハイブリッド型車両においては、さらに、前記第3軸線は前記第1軸線、第2軸線及び第4軸線によって包囲される。この場合、第3軸線は、第1軸線、第2軸線及び第4軸線によって包囲されるので、第3軸線に加わる各径方向の力は互いに相殺される。したがって、カウンタシャフトの軸受けの負荷を軽減することができる。

This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

BLACK BORDERS

IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES

FADED TEXT OR DRAWING

BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING

SKEWED/SLANTED IMAGES

COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS

GRAY SCALE DOCUMENTS

LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT

REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

☐ OTHER: _____

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.